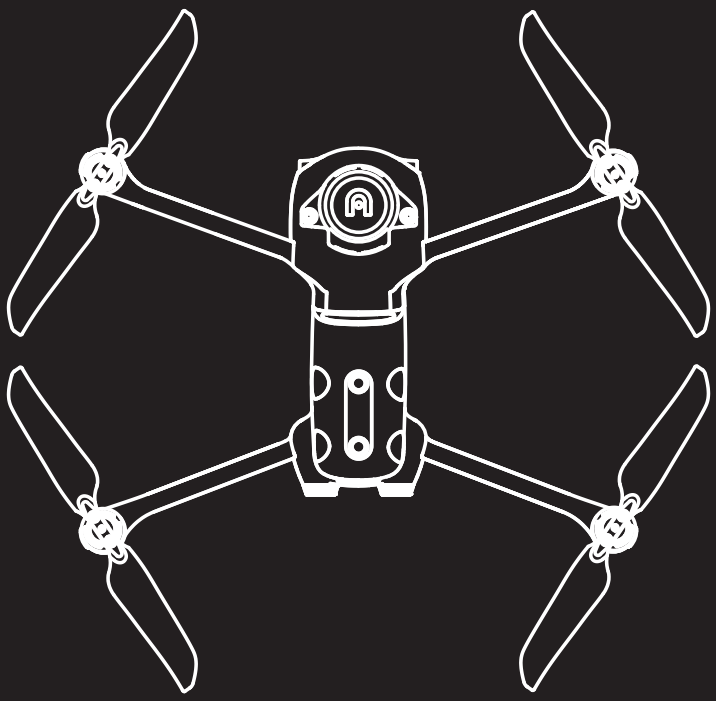
QUICK GUIDE

EVO II RTK 퀵 스타트 가이드



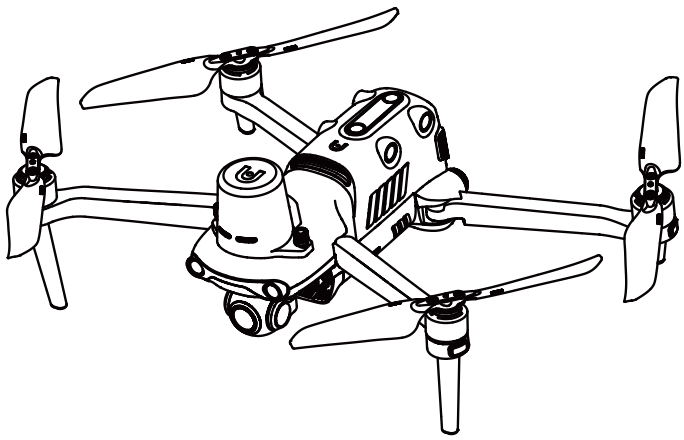
AUTEL ROBOTICS

내용

1.EVO II RTK 시리즈 알아보기 1
2. 비행 LED 표시등 4
3. 리모트 컨트롤러 소개 5
4. 기체 및 리모트 컨트롤러 충전 6
5. AUTEL EXPLORER™ 앱 설치 7
6. 항공기 준비 7
7. 프로펠러 설치 8
8. 조종기 준비 9
9. 전원 켜기 10
10. 이륙 10
11. 커맨드 스틱 컨트롤 (모드 2) 11

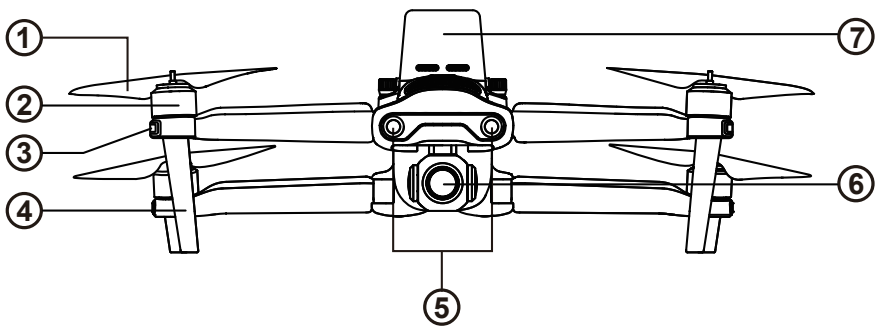
1. EVO II RTK SERIES 소개

EVO II RTK 는 고정밀, 센티미터 수준의 포지셔닝 정확도를 제공합니다. 원래 EVO II 시리즈의 모든 요소를 구현하여 콤팩트하고 휴대 가능하며 단 몇 분만에 비행할 수 있습니다. 장애물 회피 및 지능형 비행 모드와 같은 고급 기능을 제공 할뿐만 아니라 최신 첨단 기술을 활용하여 최대 속도 45mph (72km / h), 최대 36 분의 비행 시간을 달성합니다. 최대 5.6 마일 (9km, FCC) 거리에서 이미지 전송. 모바일 장치에서 최대 1080p의 해상도로 실시간 이미지를 볼 수 있고 리모컨의 내장 OLED 디스플레이에서 720p로 실시간 이미지를 볼 수 있는 3 축 안정화 짐벌 카메라가 함께 제공됩니다.



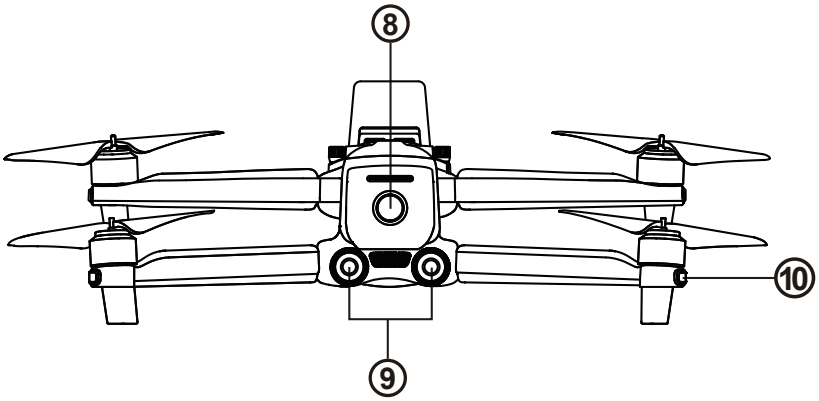
⚠중요**:**

1. 첫 비행 전에 모든 매뉴얼을 확인하십시오.
2. 드론을 부적절하게 작동하면 부상이나 손실이 발생할 수 있으며 적용 가능한 모든 보증 서비스가 손실될 수 있습니다.



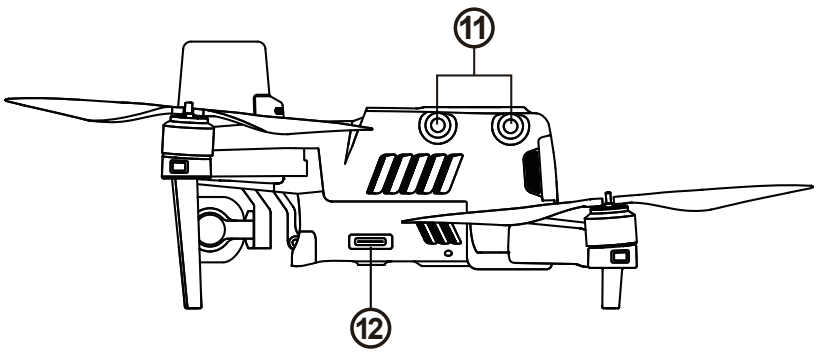
정면

① 프로펠러
② 모터
③ 전면 LED 표시등
④ 랜딩 기어
⑤ 전방 비전 시스템
⑥ 짐벌 카메라
⑦ RTK 모듈



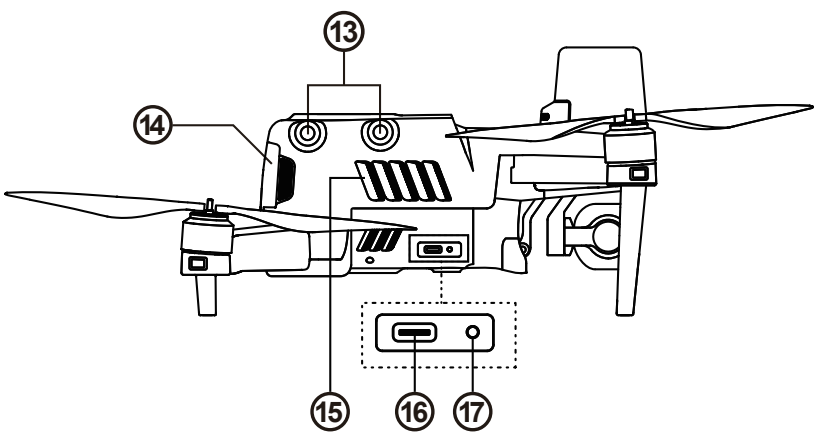
후면

⑧ 전원 버튼
⑨ 후방 비전 시스템
⑩ 후면 LED 표시등



좌측면

⑪ 왼쪽 비전 시스템
⑫ SD 카드 포트



우측면

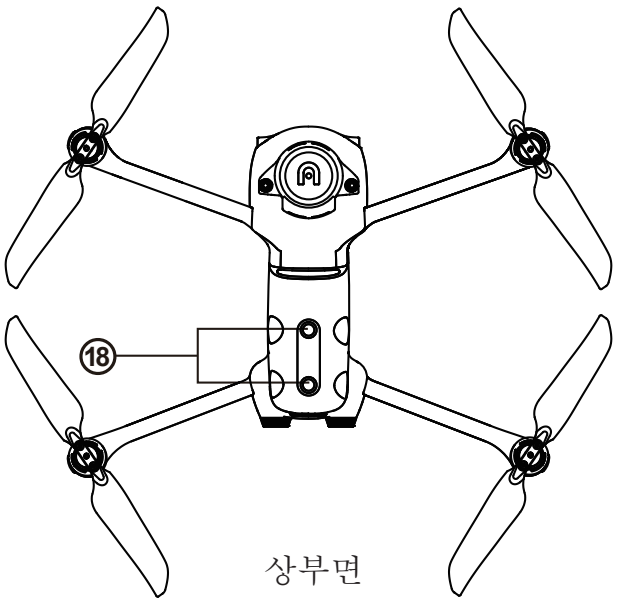
⑬ 오른쪽 비전 시스템

⑭ 항공기 배터리

⑮ 팬 배기

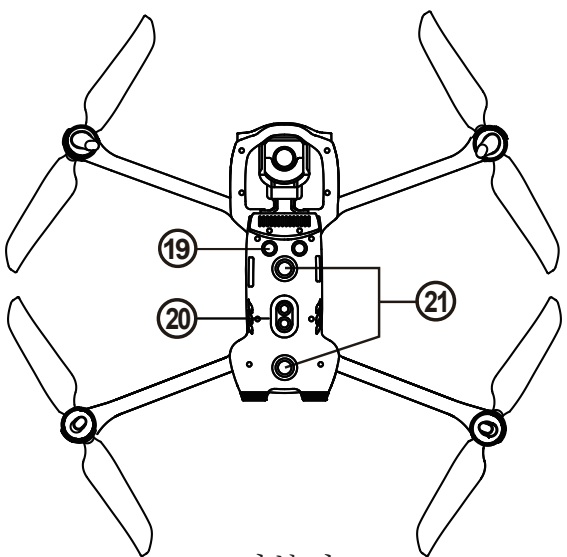
⑯ USB 포트

⑰ 리모컨 페어링 버튼 / 페어링 표시등



상부면

⑱ 탑 비전 시스템



하부면

⑲ 초음파 센서

⑳ LED 필 라이트

㉑ 하부 비전 시스템

2. 비행 LED 표시등

기체 헤드 LED 상태 표시등은 기체 기수 방향을 표시하는데 사용됩니다. 기체의 전원이 켜지면 빨간색 표시등이 표시됩니다. 꼬리의 기체 상태 표시등은 비행 제어 시스템의 현재 상태를 나타냅니다.

다른 점멸 모드로 표시된 비행 제어 시스템의 상태를 더 잘 이해하려면 아래 표를 참조하십시오.

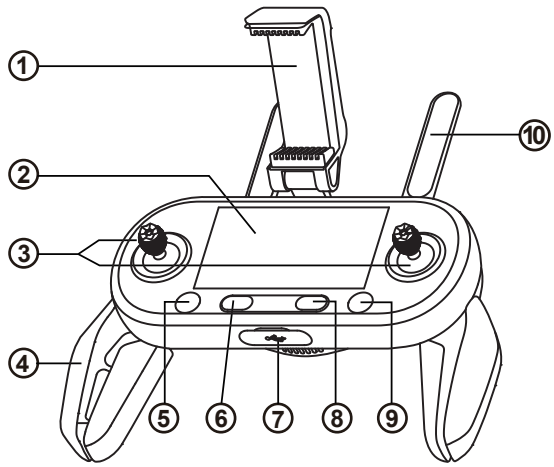
표시등 상태	색상
느리게 깜박임:2초마다 한 번 깜박임	R 빨간색
Fast flashing빠르게 깜박임: 1초에 2번 깜박임	G 초록색
두 번 깜박임: 두 번 깜박이고 일시중지, 이후 프로세스 반복	Y 노란색
번갈아 깜박임: 다른 색상으로 번갈아 깜박임	/

비행 **LED** 표시등 상태

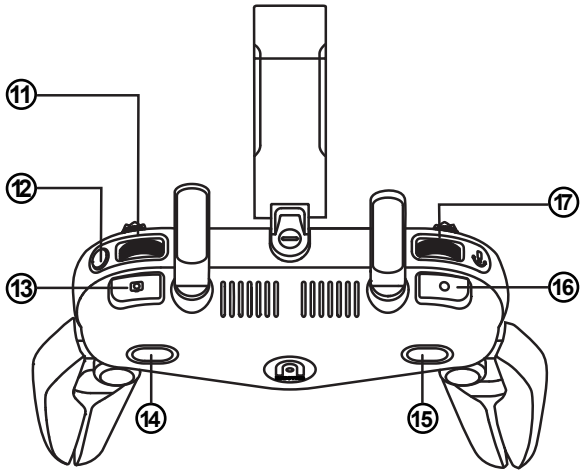
정상 상태	
RGY- 번갈아가며 깜박임	시스템 셀프 첵
YG- 번갈아가며 깜박임	항공기 기체 예열중
G- 느리게 깜박임	항공기GPS 모드 사용중
경고	
Y- 느리게 깜박임	항공기ATTI 모드 사용중
Y-빠르게 깜박임	항공기와 스마트 컨트롤러가 연결되지 못함
R- 느리게 깜박임	배터리 부족 경고
R- 빠르게 깜박임	심각한 수준의 배터리 부족 경고
R- 계속 켜져있음	심각한 문제발생 또는 IMU에러
RY- 번갈아가며 깜박임	나침반 비정상 상태, 보정필요/자기간섭발생
나침반 보정	
Y- 빠르게 깜박임	나침반 보정준비 완료/기체가 교정중
G- 계속 켜져있음	나침반 교정성공

R- 계속 빨간색	나침반 교정실패
제스쳐 명령	
R- 빠르게 깜박임	제스쳐 명령이 입력되었습니다

3.리모트 컨트롤러



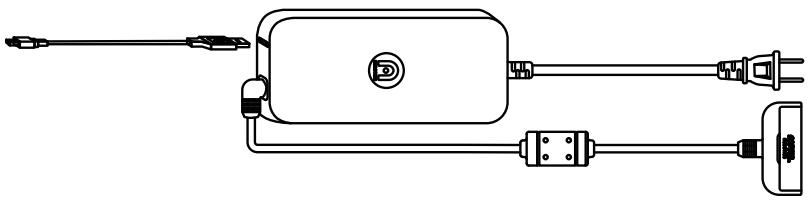
① 모바일 장치 홀더	최적의 가시성 제공을 위해서 180도 조정가능한 시야각을 제공합니다.
② 비행정보 패널	비행상태, 경고 메세지 그리고 라이브 비디오 피드상태를 표시합니다.
③ 커맨드 스틱	항공기의 방향 및 움직임 제어
④ 핸드 그립	보관이 용이하게 제공된 접이식 핸드 그립
⑤ 이륙/착륙 버튼	기체에 이륙/착륙 명령
⑥ 전원 버튼	전원버튼을 2초동안 길게 눌러 리모트 컨트롤러를 켜거나 끕니다.
⑦ USB 포트	충전 또는 모바일 장치 연결에 사용
⑧ 일시정지 버튼	항공기에 자율비행 작업을 일시중지하고 제자리에서 호버링하거나 자율비행 작업을 재개하도록 지시합니다.
⑨ 홈 복귀 버튼	기체에 홈 포인트로 복귀하도록 명령
⑩ 안테나	2.4 GHz / 5.8GHz 주파수에서 기체와 통신



⑪ 화면 탐색 다이얼	OLED 화면을 스크린합니다.
⑫ 화면 네비게이션 버튼	모바일 기기 연결이 끊어진 상태에서 이 버튼을 1초간 누르면 리모트 컨트롤의 영상전송화면으로 진입/종료됩니다.
⑬ 셔터 버튼	사진을 찍습니다.버스트 버튼을 사용하면, 여러장의 이미지 사진이 연속 촬영됩니다. 자세한 내용은 앱 설명서를 참조하세요
⑭ 버튼A	Autel Explorer™ 앱을 사용하여 버튼기능설정
⑮ 버튼 B	Autel Explorer™ 앱을 사용하여 버튼기능설정
⑯ 녹화버튼	비디오 녹화 시작 또는 중지
⑰ 짐벌 피치 다이얼	카메라 짐벌의 피치 각도를 제어합니다.

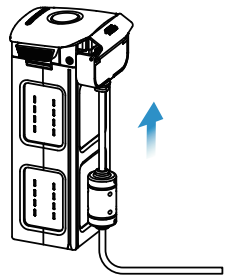
4. 항공기 및 리모트 컨트롤러 충전

제공된 충전기를 사용하여 기체 배터리와 리모트 컨트롤을 동시에 충전할 수 있습니다.



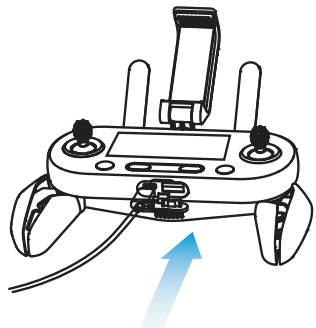
1) 항공기 배터리: 충전 컨넥터를 배터리의 충전포트에 연결합니다.

2) 리모트 컨트롤러: USB 포트의 프로텍터를 열고 제공된 충전케이블을 연결합니다.



주의:

- 항상 비행하기 전에 기체와 조종기 배터리를 완전히 충전하십시오.
- 기체 배터리를 완전히 충전하는데 약 90 분, 스마트 컨트롤을 충전하는데 대략 180분 소요됩니다.



5. AUTEL EXPLORER™ 앱 설치

기체는 조종기로만 제어가 가능하지만 수준높은 고급 비행 및 이미지 캡처 및 비디오 기능은 앱을 사용해야합니다.

연결하려면 아래 단계를 따르세요.

1. App Store또는 Google Play에서 "Autel Explorer"를 검색하고 모바일 장치에 EVO II 용 앱을 설치합니다.
2. 모바일 장치에서 앱을 시작합니다.
3. 화면의 지시에 따라 모바일 장치를 리모콘에 연결합니다.

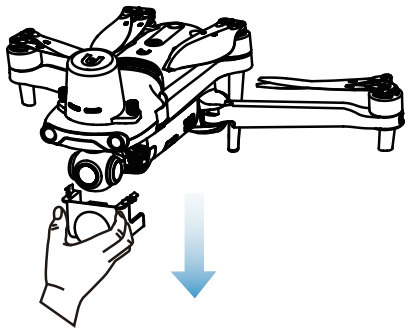
Available on the App Store

Get it on Google play

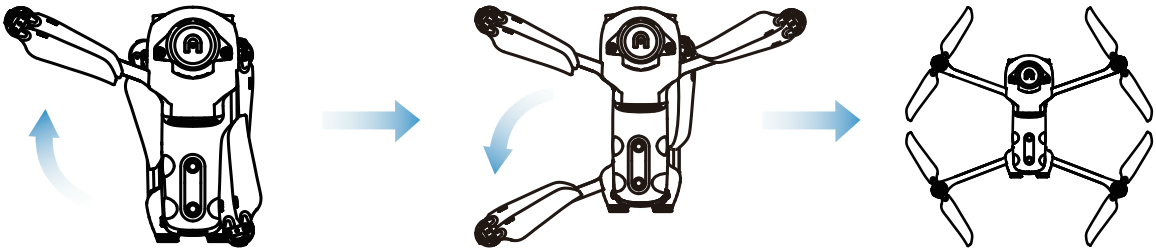
참고: Autel Explorer 는 iOS 9.0 이상 및 Android 4.4 이상을 지원합니다.

6. 항공기 준비하기

1) 아래 그림과 같이 기체의 전원 스위치를 켜기 전에 짐벌 보호 커버를 제거하십시오.



2) 암과 프로펠러를 폅니다.



⚠ 중요

팔(암)을 접기 전에 기체의 전원 스위치를 항상 최우선으로 끄십시오. 뒤쪽 암을 먼저 접고 프로펠러를 함께 제거 후, 그 이후에 그 다음 앞쪽 암을 접습니다.

7. 새 프로펠러 설치

프로펠러는 이미 기체이 부착되어 있기에 프로펠러를 다시 설치해야하는 경우는 다음의 지침이 적용됩니다.

주의:

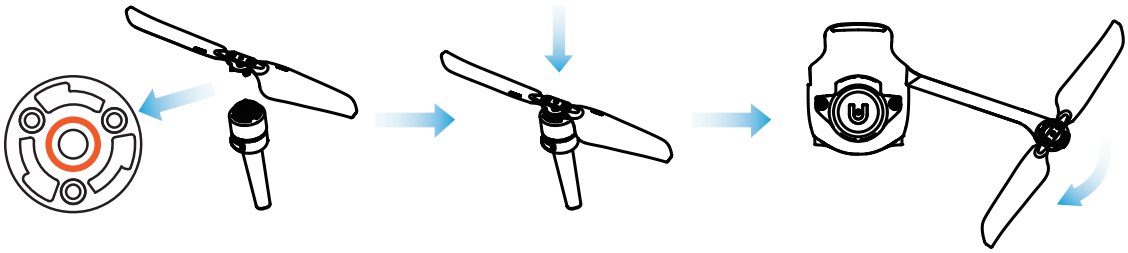
프로펠러는 손상되지 않고 기체에 단단히 설치되어야하며 흰색 원으로 표시되어 있습니다.
흰색 링 표시가 있는 모터 프로펠러 시트에 프로펠러를 설치한 이후, 흰색 링 표시가없는 모터에 프로펠러를 설치합니다.

• 새 프로펠러 장착

1) 기체의 전원이 꺼져있는지 확인합니다.
2) 프로펠러를 각각의 모터에 위치합니다.
3) 각 프로펠러를 단단히 누르고 잠금방향으로 돌려서 프로펠러를 단단히. 견고하게 부착합니다.

• 프로펠러 분리하기

1) 기체의 전원을 끕니다.
2) 각 프로펠러를 단단히 누르고 잠금해제방향으로 돌려서 분리합니다.



설명

잠금 방향 : 표시된 방향으로 회전하여 프로펠러를 고정합니다.

잠금 해제 방향 : 지침에 따라 프로펠러를 돌려 풀어줍니다.

흰색 링 마크가없는 프로펠러> 페어링> 흰색 링 마크가없는 모터 프로펠러 시트.

흰색 링 마크가 있는 프로펠러> 페어링> 흰색 링 마크가 있는 모터 프로펠러 시트.

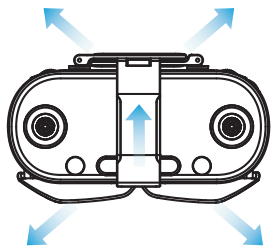
⚠ 주의
프로펠러를 설치하거나 제거하기 전 반드시 기체의 전원 스위치를 끄십시오.

⚠ 중요
프로펠러를 설치하거나 제거할 때 보호 장갑을 착용하십시오.

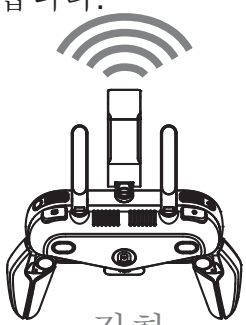
---

8. 리모트 컨트롤러 준비

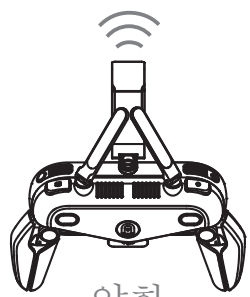
1). 모바일 장치 홀더와 안테나를 펼칩니다.



2).가장 강한 시그널 신호를 유지하기 위해 안테나를 수직으로 조절합니다.



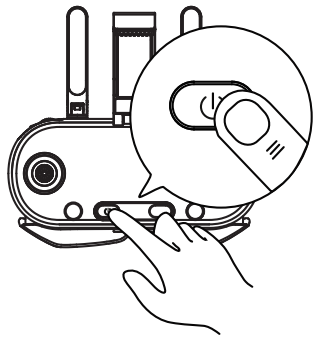
강한
시그널



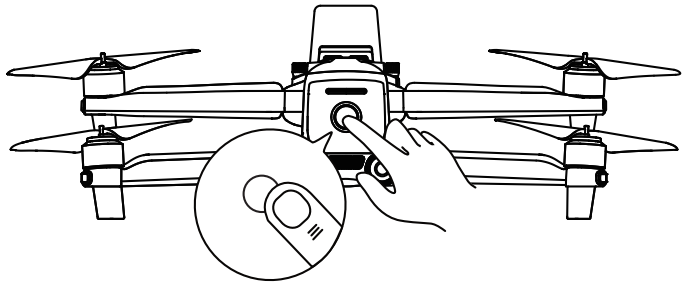
약한
시그널

9. 전원켜기

1.전원버튼을 길게 3초간 눌러서 리모트 컨트롤러를 켭니다.

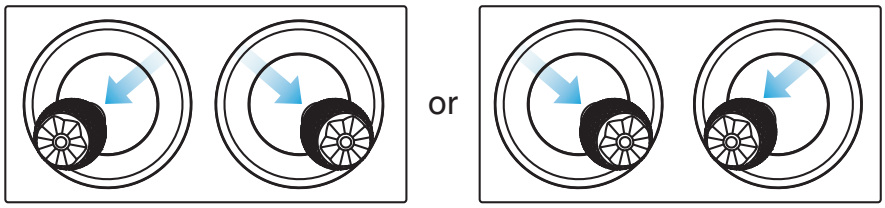


2. 전원버튼을 길게 3초간 눌러서 기체의 전원을 켭니다. 현재의 배터리 잔량이 표시됩니다.



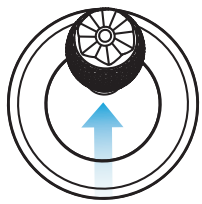
10. 이륙

1. 기체를 평평한 표면에 위치시키고, 사람은 기체 후면에서 거리를 두어 떨어져 안전거리를 유지합니다.
2. 아래의 그림과 같은 포지션중에서 하나를 선택하여 두개의 명령스틱을 2초간 밀면 모터가 작동을 시작합니다.



3. 모터가 회전하고 있는 상태에서 아래와 같이 한 가지 방법을 선택하여. 드론을 이륙시킵니다.

이륙/착륙버튼을 3초간 누릅니다.



왼쪽 커맨드 스틱을 천천히 윗방향으로 누릅니다.(모드 2)

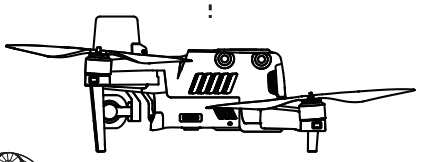
주의: 이륙전에 기체를 평평한 지면에 위치하고, 기체의 후면이 조작자를 향하게 합니다.

11. 커맨드 스틱 사용법(모드 2)

왼쪽 스틱

좌측면 뷰

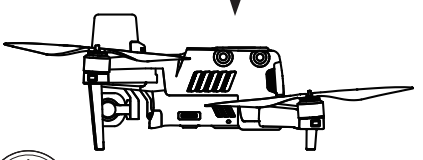
상승



위 방향으로 밀어올림

좌측면 뷰

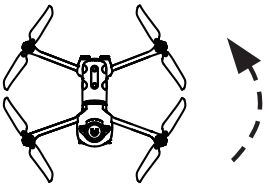
하강



아래방향으로 밀어 내림

탑 뷰

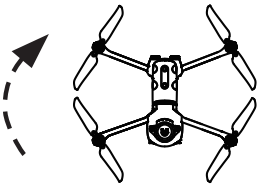
헤드 왼쪽방향 회전



왼쪽으로 밀기

탑 뷰

헤드 우측방향 회전

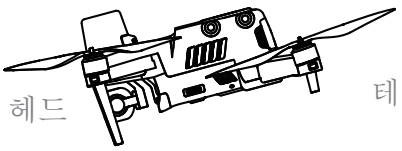


오른쪽으로 밀기

오른쪽 스틱

좌측면 뷰

전방향



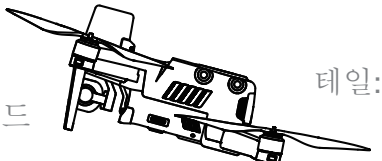
헤드

테일

밀어 올림

좌측면 뷰

후방향



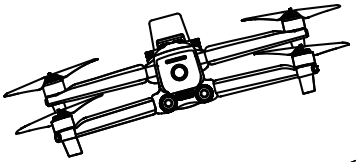
헤드

테일:

밀어 내림

후면 뷰

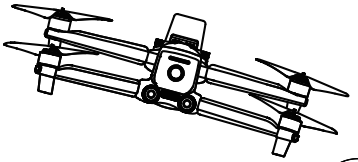
왼쪽 이동



왼쪽으로 밀기

후면 뷰

오른쪽 이동



오른쪽으로 밀기

AUTEL
ROBOTICS

WWW.AUTELROBOTICS.COM

© 2020-2021 Autel Robotics Co., Ltd. All Rights Reserved